

习题

1. Craig教材《机器人学导论》习题11.4
2. Craig教材《机器人学导论》习题11.7
3. 推导机械臂阻抗控制器的关节空间控制律
4. 考虑下图中的2自由度笛卡尔机械臂，机械臂在竖直平面 (x, y) 中运动并与环境接触，两根连杆的质量分别为 m_1 和 m_2 。机械臂上没有力/力矩传感器。试设计阻抗控制器，使得两个互相解耦的方向 x 和 y 上，位置跟踪误差与环境接触力的传递函数有两组相同的重叠负实根 $-\lambda$ 。

